LBR iisy 15 R930

基本数据

运动系统类型	关节型
协作机器人	是
安全要求	符合 EN ISO 13849-1 标准第三类及性能等级 d 的要求

技术数据

最大臂展	930 mm
额定负载	15 kg
最大负载	16.41 kg
位姿重复精度 (ISO 9283)	± 0.05 mm
轴数	6
安装位置	地面; 顶装; 墙壁; 任意角度
占地面积	275 mm x 275 mm
重量	约 43.2 kg

轴数据

运动范围	
A1	±185 °
A2	-230 ° / 50 °
A3	±150 °
A4	±180 °
A5	±110 °
A6	±220 °
额定负载时的速度	
A1	200 °/s
A2	200 °/s
A3	200 °/s
A4	230 °/s
A5	260 °/s
A6	380 °/s

运行条件

运行时的环境温度	0 °C 至 45 °C (273 K 至 318 K)

防护等级

防护等级 (IEC 60529)	IP54

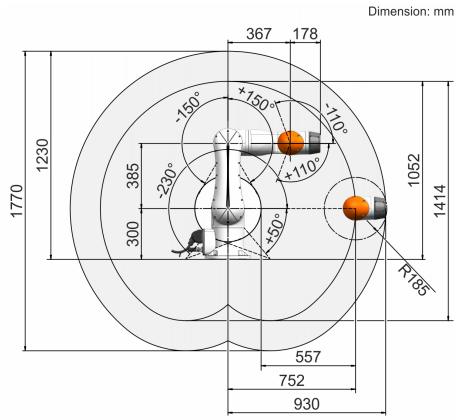
控制器

控制系统	KR C5 micro

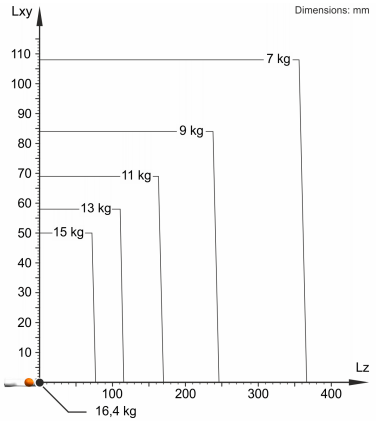
认证书

ESD 要求	IEC61340-5-1 ; ANSI/ESD S20.20

工作空间图

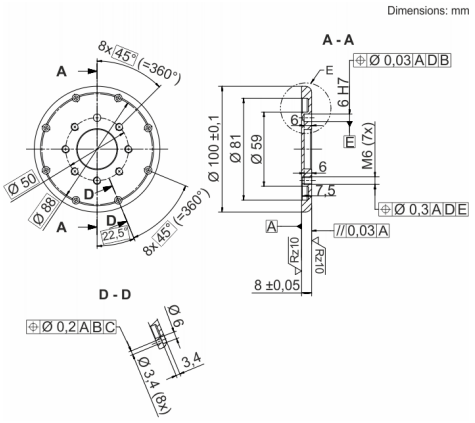


负载图



LBR iisy 15 R930 设计用于 15 kg 的额定负载能力，以便最佳利用机器人的性能和动态性。仅在质量重心位置为 0mm 时，才适用 16.41 kg 的最大负载能力。必须用 KUKA.Load 或 KUKA Compose 检查特殊的负载情况。如果需要详细咨询，请联系 KUKA 支持部。

连接法兰



机器人配备了一个可现场使用的轴 1 至轴 6 的内部拖链系统，带 8 根控制电缆和一根 1Gbit 以太网电缆。

有关产品性质和适用范围的说明并不保证产品属性，仅作可供了解的信息。我们的供货及提供的服务范围完全以合约条款为标准。技术资料和插图仅作为供货参考。保留更改权利。
0000-366-983 / V1.1 / 22.02.2023 / zh
KUKA Deutschland GmbH Zugspitzstrasse 140, 86165 Augsburg, Germany. 电话：+49 821 797-4000, www.kuka.com